



5. 請求項1に記載の画像読取装置において、

前記制御部は画像読取用キャリッジを副走査方向の前方向に所定距離だけ移動させた後、逆方向に移動させて前記基準位置パターンを読み取る画像読取装置。

6. 請求項5に記載の画像読取装置において、

前記所定距離は、前記画像読取用キャリッジが副走査範囲の手前で移動できる距離より大きく、且つ前記副走査範囲を越えてから移動できる距離より小さいことを特徴とする画像読取装置。

7. 請求項2に記載の画像読取装置において、

前記制御部は、前記画像読取用キャリッジによって基準位置パターンを読み取って基準位置を検出し、その基準位置から規定距離だけ画像読取用キャリッジを移動して画像読み取り開始位置に移動させた後、シェーディング補正用パターン側に移動して、シェーディング補正を行い、その後、再び、画像読取用キャリッジを画像読み取り開始位置に移動させ、画像読み取り命令があるまでそこに待機させる画像読取装置。